

1. Tomando en cuenta el mapeo de pines para el arduino Mega (<https://www.arduino.cc/en/Hacking/PinMapping2560>) que registro debo ejecutar para mandar un estado alto a los pines digitales (10,11,12)?. (Letras en mayúsculas).

PWM

2. Nombre de la memoria NO volátil del arduino MEGA

- ☐ A FLASH
- ☐ B PROM
- ☒ C EPROM
- ☐ D ROM
- ☐ E RAM

3. El módulo HC-06 no puede ser configurado como esclavo?

- ☒ A True
- ☐ B False

4. ¿Que letra representa el puerto para el PIN digital 11 según el pin mapping del arduino UNO?

- ☐ A A
- ☒ B B
- ☐ C C
- ☐ D D
- ☐ E E

5. ¿Que partes no componen un servo motor?

- ☒ A Circuito integrado
- ☒ B Motor Stepper
- ☐ C Motor DC
- ☐ D Sistema mecánico
- ☐ E Driver

- ✓ 6. ¿No es mas sencillo usar un motor stepper unipolar que un bipolar?
- ☐ A True
- ☒ B False
- ✓ 7. ¿Con que registros leo el estado de los pines?
- ☒ A PINX
- ☐ B PORTX
- ☐ C DDRX
- ☐ D Todas las anteriores :v
- ✗ 8. ¿ no le puedo definir al servo motor una cantidad EXACTA de grados a girar ?
- ☒ A True
- ☐ B False
- ✓ 9. Numero de pines que posee el módulo bluetooth HC-05. Únicamente el número 6
- ✓ 10. (EXTRA) Segundo nombre del aux, sin tilde en minúsculas
rene
- ⊘ 11. (EXTRA) ¿Que es lo que se muestra en la imagen?
- Un documento vacio

